const int flexPin1 = A0;

const int flexPin2 = A1;

const int flexPin3 = A2;

const int flexPin4 = A3;

const int flexPin5 = A6;

void setup()

{

Serial.begin(9600);

}

void loop()

{

int f1;

int f2;

int f3;

int f4;

int f5;

f1 = analogRead(flexPin1);

//Serial.print("sensor 1: ");

Serial.println(f1);

delay(1000);

f2 = analogRead(flexPin2);

//Serial.print("sensor 2: ");

Serial.println(f2);

delay(1000);

f3 = analogRead(flexPin3);

//Serial.print("sensor 3: ");

Serial.println(f3);

delay(1000);

f4 = analogRead(flexPin4);

//Serial.print("sensor 4: ");

Serial.println(f4);

delay(1000);

f5 = analogRead(flexPin5);

//Serial.print("sensor 5: ");

Serial.println(f5);

delay(1000);

if((f1<195)&&(f1>180) && (f2<265)&&(f2>250) && (f3<170)&&(f3>150) && (f4<200)&&(f4>185) && (f5<230)&&(f5>215) )

{

Serial.println("WHY") ;

}

//delay(1000);

if((f1<170)&&(f1>160) && (f2<220)&&(f2>200) && (f3<125)&&(f3>115) && (f4<175)&&(f4>160) && (f5<215)&&(f5>200) )

{

Serial.println("SORRY") ;

}

//delay(1000);

if((f1<180)&&(f1>170) && (f2<280)&&(f2>260) && (f3<150)&&(f3>135) && (f4<190)&&(f4>175) && (f5<230)&&(f5>215) )

{

Serial.println("ALWAYS") ;

}

//delay(1000);

if((f1<185)&&(f1>170) && (f2<245)&&(f2>230) && (f3<150)&&(f3>140) && (f4<170)&&(f4>160) && (f5<215)&&(f5>200) )

{

Serial.println("NO") ;

}

//delay(1000);

}